

<https://repozitorij.fer.unizg.hr/en/user/profile/mbz/130120>

Time of export: 07.08.2020. 12:04:12

Repository: repozitorij.fer.unizg.hr

Number of records on this URL: 83

Records exported: 83

Title	URL	Authors	Host item title
Autonomna navigacija mobilnih robota zasnovana na ultrazvučnim sensorima udaljenosti	http://lib.fer.hr/cgi-bin/koha/opac-detail.pl?biblionumber=33332	Ivanjko, Edouard	
Vizualizacija i teleoperacija mobilnoga robota pomoću naočala za proširenu stvarnost Microsoft HoloLens	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:003089	Pisac, Ivana	
Detekcija i praćenje kutova pomoću vizijskih senzora zasnovanih na događajima	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:702358	Pavliš, Antonio	
Potporno učenje za robotske manipulatore	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:021228	Baković, Luka	
Lokalizacija autonomnog vozila u simuliranom urbanom okruženju	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:063538	Vukić, Matija	
Simulacija robotskih agenata u unutarnjim prostorima pomoću proširene stvarnosti	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:911740	Grgić, Borna	
Simulacija urbanog okruženja za evaluaciju percepcijskih algoritama autonomnih vozila	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:751215	Dinčir, Dorian	
Modeliranje procesa i estimacija stanja u kontaktnoj površini automobilske kotača i podloge	https://lib.fer.hr:8443/cgi-bin/koha/catalogue/detail.pl?biblionumber=29295	Matuško, Jadranko	
Vizualno slijeđenje mobilnim robotom s diferencijalnim pogonom	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:718742	Kuvačić, Dario	
Digitalno modeliranje proizvodnog procesa u sklopu paradigme Industrija 4.0	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:453968	Posinković, Borna	
Estimacija vlastitog gibanja mobilnog robota rotirajućim 3D laserskim sensorom udaljenosti	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:677924	Čirjak, Anđela	

Ispravljanje distorzije rotirajućeg 3D laserskog senzora udaljenosti uzrokovane gibanjem mobilnoga robota	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:129360	Jurić, Demijan	
Praćenje značajki u dinamičkom vizijskom senzoru s aktivnim pikselima	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:948600	Miškulin, Sabrina Eugenie	
Sustav upravljanja gibanjem električnog tramvaja u kritičnim situacijama	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:078913	Raos, Fran	
Umjeravanje dinamičkog vizijskog senzora s aktivnim pikselima	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:227809	Kontić, Anton	
Cooperative Ramp Metering for Urban Motorways Based on Machine Learning	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:119:512923	Gregurić, Martin	
Poboljšanje gube estimacije stereo dubine korištenjem informacija iz prethodnih slika	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:539424	Hadviger, Antea	
Vizualna odometrija u stvarnome vremenu za robusnu navigaciju u nepoznatim složenim okruženjima	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:234676	Cvišić, Igor	
Daljinsko vođenje mobilnog robota aplikacijom za Android	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:117736	Dinčir, Dorian	
Od globalnoga prema lokalnome: Održavanje točnosti estimacija stanja mobilnog manipulatora ne dugačkim trajektorijama	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:731342	Marić, Filip	
Arhitektura i dizajn sustava za logističko upravljanje mobilnim robotom	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:993229	Ivanković, Tomislav	
Upravljanje korisničkim računima unutar sustava za logističko upravljanje mobilnim robotom	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:450072	Volf, Karlo	
Algoritam optimiranja trajektorije mobilnoga robota koji uzima u obzir ograničenja brzina i ubrzanja robota	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:985911	Šumiga, Antonija	
Autonomni mobilni robotski sustav za izgradnju 3D toplinskoga modela prostora	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:381803	Žagar, Bare Luka	
Implementacija SLAM algoritma zasnovana na značajkama prostora i proširenom Kalmanovu filtru	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:664200	Kovčo, Tomislav	
Navigacija mobilnog robota za potpuno prekrivanje prostora	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:926786	Šelek, Ana	

Praćenje više gibajućih objekata filtrom gustoće vjerojatnosti hipoteza	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:584002	Bićanić, Borna	
Prepoznavanje namjere čovjeka zasnovano na Markovljevim procesima odlučivanja	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:667107	Petković, Tomislav	
Umjeravanje inercijalne mjerne jedinice i odometrijskog sustava mobilnoga robota	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:114392	Tušek, Ivan	
Estimacija položaja mobilnog uređaja fuzijom inercijskih senzora na mobitelu	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:542149	Grgić, Borna	
Estimacija relativne transformacije između uparenih očitavanja laserskog senzora udaljenosti	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:306241	Vukić, Matija	
Komunikacija klijent-poslužitelj unutar sustava za logističko upravljanje mobilnim robotom	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:598851	Mihalić, Martin	
Odometrija mobilnoga robota zasnovana na očitanjima laserskog senzora udaljenosti	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:260829	Kovač, Valentina	
Navigacija mobilnog robota pomoću Matlaba	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:848717	Labura, Domagoj	
Autonomno istraživanje nepoznatih velikih unutarnjih prostora mobilnim robotom za izgradnju trodimenzionalnoga modela	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:736982	Maurović, Ivan	
Multiple moving objects tracking based on random finite sets and Lie groups	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:252322	Ćesić, Josip	
Modeliranje autonomnoga mobilnoga robota u ROS programskom okruženju	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:286075	Bektešević, Emil	
Modularna struktura grupnog upravljanja hidroelektranom	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:380259	Gršković, Marko	
Pasivni sustav pomoći vozaču zasnovan na percepciji prostora oko vozila	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:114587	Peršić, Juraj	
Procjena gustoće gibajućih agenata u dvodimenzionalnom prostoru	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:098237	Polić, Marsela	
Određivanje parametara stubišta na osnovi mjerenja laserskim daljinomjerom	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:946802	Brkić, Branimir	

Autonomno uspinjanje mobilnog robota po stubama	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:158346	Miškulin, Sabrina Eugenie	
Daljinsko vođenje svesmjerne mobilne platforme s povratnom vezom po sili	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:985422	Leibner, Dean	
Koordinirano upravljanje više mobilnih robota s kinematičkim i dinamičkim ograničenjima	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:332968	Petrinić, Toni	
Primjena sonara na robotu Baxteru	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:719723	Šelek, Ana	
Kinematika robotske ruke Kinova Jaco	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:330088	Radišić, Ana Marija	
Upravljanje rukama robota Baxter metodom ponavljanja učenih gibanja	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:973189	Šumiga, Antonija	
Teleoperacija robotske ruke Kinova Jaco 3D kamerom	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:369141	Marić, Filip	
Detekcija zatvaranja petlje u SLAM-u temeljenom na podvodnim vizualnim podacima	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:261034	Bibulić, Aleksandar	
Optimalna i fleksibilna alokacija propulzije za holonomsku površinsku platformu	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:542935	Vončina, Fran	
Razvoj podvodnog sustava s promjenjivim uzgonom	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:221641	Sokolić, Andrej	
Uočavanje i izlučivanje dinamičkih objekata stereovizijskim sustavom i radarima na vozilu	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:356821	Obrvan, Marko	
Korištenje istraživačkog robota Baxter za dvoručnu manipulaciju predmetima	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:223838	Žagar, Bare Luka	
Planiranje gibanja mobilnih robota primjenom konfiguracijske rešetke	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:738722	Martinović, Ilija	
Programska podrška za audio sučelje mobilnoga robota	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:784583	Kušec, Alen	
Aktivno potiskivanje niskofrekvencijskih struja smetnji primjenom upravljanih mrežnih sučelja energetskih pretvarača u željezničkim vozilima	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:706822	Težak, Nenad	
Model-based approach to real-time embedded control systems development with legacy components integration	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:012653	Babić, Josip	

Moving objects detection and tracking by omnidirectional sensors of a mobile robot	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:307741	Marković, Ivan	
Coordinated optimal control of wind farm active power	http://lib.fer.hr/cgi-bin/koha/opac-detail.pl?biblionumber=40757	Spudić, Vedrana	
Estimator emocionalnih stanja u stvarnom vremenu zasnovan na dubinskoj analizi fizioloških signala	http://lib.fer.hr/cgi-bin/koha/opac-detail.pl?biblionumber=40522	Kukolja, Davor	
Sustainability of embedded control systems for rail vehicles and power generation units	http://lib.fer.hr/cgi-bin/koha/opac-detail.pl?biblionumber=35430	Marijan, Siniša	
Adaptive stimulation of emotional system based on virtual reality	http://lib.fer.hr/cgi-bin/koha/opac-detail.pl?biblionumber=35450	Popović, Siniša	
Pose estimation of mobile robots in partially and completely unknown environments	http://lib.fer.hr/cgi-bin/koha/opac-detail.pl?biblionumber=34402	Kitanov, Andrej	
Primjena kliznog režima upravljanja u sekundarnoj regulaciji frekvencije i djelatne snage razmjene elektroenergetskih sustava	https://lib.fer.hr/cgi-bin/koha/opac-detail.pl?biblionumber=33485	Vrdoljak, Krešimir	
Upravljanje vjetroagregatom s ciljem smanjenja dinamičkih opterećenja konstrukcije	https://lib.fer.hr/cgi-bin/koha/opac-detail.pl?biblionumber=33442	Jelavić, Mate	
Razvrstavanje vremenskih nizova temeljeno na fragmentaciji kvalitativnog prostora	http://lib.fer.hr/cgi-bin/koha/opac-detail.pl?biblionumber=33342	Jagnjić, Željko	
Procjena stanja nelinearnih dinamičkih sustava s neodređenostima	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:103881	Matuško, Jadranko	
Time Optimal Control of Piecewise Affine Systems	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:849391	Vašak, Mario	
Proširenje područja rada sinkronog generatora adaptivnim upravljanjem upotrebom neuronskih mreža	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:471720	Mišković, Mato	
Autonomous mobile robots localization in large indoor environments by using ultrasound range sensors	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:542275	Banjanović-Mehmedović, Lejla	
Procjena teško mjerljivih procesnih veličina na temelju pogonskih podataka	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:296760	Slišković, Dražen	
Predikcijsko upravljanje procesima s više ulaza i više izlaza	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:139883	Bego, Ozren	
Umjetni neuronski sustav odlučivanja o kupovini sirove nafte	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:946193	Domijan, Predrag	

Motion planning of mobile robots in indoor environments	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:372693	Maček, Kristijan	
Estimacija koncentracija komponenata u kemijskim smjesama	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:181478	Brščić, Dražen	
Sinteza trajektorije autonomnog pokretnog objekta oponašanjem operatera	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:416484	Kulić, Ranka	
Slijedna konfiguracija sustava upravljanja mobilnim robotom	https://lib.fer.hr:8443/cgi-bin/koha/catalogue/detail.pl?biblionumber=29263	Simić, Ranko	
Sustav za automatizaciju procesa uzdužne ventilacije u cestovnim tunelima	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:659099	Horvat, Jasna	
Sprječavanje potpunog zastoja u sustavima s diskretnim događajima primjenom Petrijevih mreža	https://lib.fer.hr:8443/cgi-bin/koha/catalogue/detail.pl?biblionumber=29231	Kezić, Danko	
Sustavi upravljanja zasnovani na kliznim režimima uz primjenu inteligentnih metoda	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:595208	Barić, Miroslav	
Upravljanje procesima prerade pitke vode u vodoopskrbnim sustavima gradova	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:737453	Azenić, Boris	
Upravljanje toplinskim procesima u šaržnom kemijskom reaktoru	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:727139	Granoša, Željko	
Identifikacija i upravljanje nelinearnim vremenski promjenljivim procesima primjenom neuronskih mreža	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:596805	Baotić, Mato	